# WEST

### Generate Collection

L1: Entry 1 of 1

File: JPAB

Nov 13, 1998

PUB-NO: JP413303241A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 10303241 A

TITLE: WIRE BONDER

PUBN-DATE: November 13, 1998

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

HAMANAKA, KUNIO

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

TOSHIBA CORP

AFPL-NO: JP09112834

AFPL-DATE: April 30, 1997

INT-CL (IPC): H01 L 21/60

#### ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To obtain a wire bonder which realizes wide-range bonding without lowering bonding precision and productivity.

SQLUTION: A wire bonder comprises an X-Y table device 22 having a table 38 moved in X and Y directions, and a bonding head mechanism 23 having a transducer (tool holder) 45 and a capillary 46. The capillary 46 is attached to the end of the transducer 45, and a bonding wire 47 is inserted through the capillary 46. Further, the wire bonder comprises a rotary table device 25, provided in front of the table device 22, having a rotary table 51 which is 180° turnable on the axis of the capillary 46 when the head mechanism 23 is moved by the table device 22 to a Y-direction forward position, and a substrate holder 26 attached onto the rotary table.

CC-PYRIGHT: (C) 1998, JPO

(19)日本国特許庁(JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平10-303241

(43)公開日 平成10年(1998)11月13日

(51) Int.Cl.<sup>5</sup>

識別記号

FΙ

H 0 1 L 21/60

301

H 0 1 L 21/60

301K

# 審査請求 未請求 請求項の数1 OL (全 7 頁)

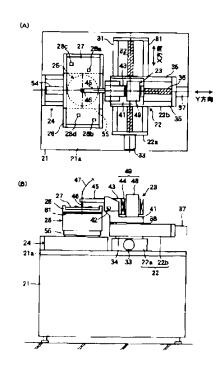
(21)出願番号	<b>特膜平</b> 9-112834	(71) 出願人	000003078 株式会社東芝
(22) 出顧日	平成9年(1997)4月30日	(72)発明者	神奈川県川崎市幸区場川町72番地 浜中 国雄 東京都青梅市末広町2丁目9番地 株式会
		(74)代理人	社東芝青梅工場内

# (54) 【発明の名称】 ワイヤポンダー

# (57)【要約】

【課題】本発明は、ボンデング精度及び生産性を低下させることなく、広域ボンデングを実現できるワイヤボンダーを得ることにある。

【解決手段】N方向及びY方向に移動されるテーブル38を有したX。Yテーブル装置22と、トランスデューサー(ツールホルダー)43及びこの先端部に取付けられるとともにボンデングワイヤ47が貫通するキャピラリ46を有して前記テーブル装置22に搭載されたボンデングペット機構23と、前記テーブル装置22の前側に設置されるとともに。前記Y方向の前進位置に前記テーブル装置22により前記ペッド機構23が移動された時のキャピラリ46の触線を中心として180度回動可能な旋回テーブル61を有する旋回テーブル装置25と、旋回テーブル上に取付けられた基板ホルダー26と、を具備した。



# 【特許請求の範囲】

【請求項1】N方向及びY方向に移動されるテーブルを 有したN-Yテーブル装置と

ツールオルダー及びこの先端部に取付けられるとともに ポンデ、グロイヤが貫通するキャピラリを有して前記X YチープA装置の前記テーブル上に搭載されたボンデ こうへい 機構と

前記スートデーブル装置の前側に設置されるとともに、 前記X Yテープル装置により前記Y方向の前進位置に 前記ボンデングペット機構が移動された時の前記キャピー10。 ラリの軸線を中心として180度回動可能な旋回テーブ ルを有する旋回デーブル装置と、

前記旋回テーブル上に取付けられた基板ホルダーと、を 其備したことを特徴とするワイヤボンター。

#### 【金明石制和次說明】

#### [0001]

【発明の属する技術が野】本発明は、金属細線からなる ボンデングロイヤで半導体チップに電極とプリレト基 板、又は半導体チョフのパッケージとリードとを接続す カワイヤボンダーに関する。

#### 【0002】

【従来の技術】従来提供されているワイヤボングーの多 くは、TPC (デープキャリヤバ・ケージ) 用の半導体 チップに適合するものであって、そのワイヤボンデング できる領域は概ねうりmm・50mm程度の広さであっ え」このボンダーの構成はIJF5(A)(B)に例示され ている。

【0003】この図5中1は上壁が基台とをなすアレー ム、3は基台2上に設置されたY Yデーブル装置。1 は基台に上に設置されたホルダー支え、5は前記テープ 30 ル装置3に搭載されたボンデングペット機構である。こ の機構らは。固定ベースもにボイスコイルモータのセン クーヨークラを取付けるとともに、支点8を介して回動 ペースタを上下方向に回動可能に取付けている。回動べ ープロには、ツールホルグーとしてのトランスデューサ ホーン 1 じと、ボイスコイルモータのボイスコイル 1 1 とを取付けている。前記ホージ10つ先端部にはキャビ ラリ1 こを垂直に取付けている、前記テーブル装置 3.5 前側に配置されたホルダー支土1上には基板ホルダー1 |3が個定され、このボルダー13上にはワイヤボンデ、||4)| ンダーご開発が望まれている| \*\*が施されるプリント基板1-1が取外し可能に取付ける れるようになっている。

【1.0元(】このワイヤボンダーのボンデングへ、下機 構りは、実行の犯しがたい基本設計を遵守しなければな らない。前記ホート10ヒポイルフイル11を保持した 回動ペース9の自重による支点8周りの回転モーメット を釣り合わせる必要がある。更に、キャピラリ12の中 心線を「キャピラブ1/2の先端と皮点との中心とを結ぶ」 直線と直角に交差させる必要がある。その上、前記ホー 1.1.0の長さは使用する超音波の半波長の整数倍にする。50 その上、前記ホーン1.0の制操時間が長くなることか。

#### 心要がある。

【0005】こうした基本設計条件を満たすことによ り、必然的に前記し、下機構らの枢軸らの高さ位置は低 べなり、前記イヘット機構5が図5(B)に示されるよう。 に下方向に移動される場合に前方のボルダー支え4等に **王浩する位置関係が形成されるから、前記ペート機構う** をその固定ベースらがボンデングエリヤに位置されるよ っに主方向に前進させることはできない。

【ロロー) 6】それにより。従来のワイヤボングーは、図 5(口)に示されるようにY方向に最大に前進した前進 位置において、その位置のキャピラリ13の中心線から 固定ペースリの前面におたる懐寸法Aを形成して、この 範囲的で基板ホルダー13にアリント基板14を取付け る取付け部の付法を除いた付法Bの範囲をボンテングエ リヤとして このエリヤ付にキャビラリ1コをドードが 向に移動させて、ポンデングするようになっている。こ うりたポンデング範囲は既述のように概ねうりn.m・う omm程度の広さである

#### 【((0)()7】

【発明が解決しようとする課題】ところで、実装密度を 高度化するために、ブリント基板にベアチュアを直接ア ッセンフリし、チョフ上を樹脂でオーバーコートして実 装するこのド(チャプ・オン・ボード)方式による実装 形態が注目されている。このCOP方式による実装の場 合一ペアチップのパット(電極)とアリント基板のパタ ーレとが77イセボンデングで接続されるが、最近では、 アスアチップの高機能化、高集積化に伴い。ワイヤボンデ ングもファインピッチと通称されている100ヵm以下 のバットピッチに対応することが要請されている。

【百百百8】スープリント基板に複数のペプチップを搭 載してボンデングを行ってOBにおいては、電気製品に 必要とされるプリント 基板そのものを、フイヤポングー に取付けてボンデングするから、必要とされるボンデン プ可能領域は、従来のTCPを取扱ったイヤボングーよ りも格段に広く。概以1 gOmm - USOmm程度を必 要とする。

【ロロロロ】子のため、既述のようにポンデッグ可能領 域が付さい従来のTC上を取扱うロイヤボンダーは適用 できないものであり、COBに適合する新たなワイヤボ

【0010】すなわち、従来の上にPを取扱うワイヤボ アダーにおいて、回動ペースつに片持ち支持されたトラ システューサポーントのの長さを長くすれば、形の上で は前記ポンデング可能領域を大きくできる。しかし、こ のようにした場合には、前記ホーン10の長さを長くす **ふ程。その振動特性が悪化する。そのため。キャピラリ** 1.2の先端の機械的な位置決めがずれが大きくなって 位置決め精度が低下してしまい。前記ファインビッチの ワイヤボンデ、グを達成することは到底できなくなる

ら、位置決めに要する時間も長くなるので、ボンデック の生産性が低してしまう、こっしたことから。現実的に はCCBに適合するワイヤボングーを構成することがで きない、

【0011】したがって、本発明が解決しよっとする課 題は、ボンデング精度及び生産性を低下させることなっ く、広域ボンボングを実現できるワイヤボングーを得る ことにある。

# [G0:2]

【課題を解決するための手段】前記第1の課題を解決す。16 るために、請求項1の発明は、N方向及びY方向に移動 去れるテーブルを有したX、Yテーブル装置と、ツール ボルダー及びこの先端部に取付けられるとともにボンデ シクワインが貫通するキャピラリを有して商記で、Yで ーフル装置の前記テーブル上に搭載されたボンデングへ ット機構と、前記NーYテーブル装置の前側に設置され るとともに 前記NーYゲーブル装置により前記Y方向 の前進位置に前記ポンデングへいド機構が移動された時 の前記キャピラリの軸線を中心として180度回動可能 な旋回テーブルを有する旋回テーブル装置と、前記旋回 2 テーブル上に取付けられた基板ボルグーと、を具備した ことを特徴としている。

【じり13】この請求項1の発明において、旋回テーブ ル装置はその旋回テーブルを回動させて、このテーブル 上の基板ホルダーに取付けられるプリット基板の姿勢を 180度を変更させる。一方、X Yテーブル装置は、 それに搭載されたポンデングペット機構をV\_Y方向に - 移動させるが、この機構をアリント基板方向に移動させ る寸法は、プリント基板の幅の略半分として、プリント 基板の幅方向半分の領域ごとにワイヤボンデングを行っ う。こうしたXーYテーブル装置によるボンデングペッ 下機構のブリンド 基板に対する移動と、旋回テーブル装 置によるプリント基板の180度の姿勢変更との組合わ せにより、ポンデングエリヤを拡大できるとともに。こ のエリヤ拡大を実現するために前記ペッド機構のキャビ ラリを取付けたツールホルグーの長さを長くする必要が *₹*\* ( •

#### 【0014】

【晩明の実施の形態】以下。[図1~[図4を参照して本発 係るワイヤボンダーは。TCPを取扱う実装技術におけ るワイヤボンデングにも使用できるが、特に一〇〇Bを 取扱う実装技術におけるワイヤボンデングに使用に適す る。このボンダーは、図1 (A) (B) に示されるよう に、フレーム2) - X-Yテーブル装置24 - ボンデン グパッド機構28、スライドテーブル装置24 旋回デ ープル装置25、及び基板ポルダー26を備える。

【で015】フレーム21は、その内部に国示しない電 **規禁置や前記各装置23~25等を自動制御するに必要** 

. 1 1 aを有している。この基台21 a 上に前記各装置23 ~25が設置されている。

【0.01.6】X-Yテーブル装置2.2は 図1において フレーム21の前後方向に延びる一対のガイド31と これると平行にして両ガイト3:間に配置された送りな じ軸っこと、この軸3日を回転させる正逆回転可能なモ 一タッスと、送りねし軸のじによって入方回に往復移動。 されるステーブルドコビを有したステーブル機構とビュ を備えている。更に、前記デーブル装置ととは、図1に おいてフレーム21の左右方向に延びる一対のガイド3 うと、これらと平行にして両ガイド35間に配置された。 逆りねじ軸368、ここ軸36を回転させる正逆回転可 能なモータ37と、送りねし軸30によってY方向に往 複移動されるアテーアル35を有したアテーブル機構さ とりを備えている。ここ ビデーブル機構ととりはビデー アル34上に固定されている。

【0017】そのため、Yテーブル38は、Xテーブル 機構ごご立によりN方向に往復移動されるとどらに、Y **デーブル機構しじりにより前記N方向と直角に交差する** Y方向に往復移動されるようになっている。

【0018】Yテーブル38七には図らに詳しく示され るボンデングペット機構と言か搭載されている。この機 構じっぱ、ドゥーブルド8の上面に固定された固定ペー ス4.1 に支点4.2を介して上下方向に回動可能な回動べ ース43を有している。皮点42はボールペアリングス は板は複などで形成されている。回動ペース43には、 ボイスコイル 1.4が取付けられているとともに、ツール ポルダーとしてのトランスデューサポージ 15が片持ち 支持されている。

【0019】このボーン45は支点40を境にボイスチ イル44とは反対側に突出されていて、その先端にはセ ラミック製のキャビラリはもが垂直に取付けられてい る。キャピラリ4mはその軸方向に貫通する細い孔を有 も、この孔には対示しないロイヤスプールから導き出き れたAn等の金属細線からなるボンデングロイヤルテが 通されるようになっている。

【ロロュロ】更に、前記固定ペース41にはボイスコイ ル4 4の中空部を貫通するセンターヨーク 18が起立し て取付けられている。このヨーク48とボイスコイル4 明内第1の実施の形態を説明する。第1:50実施の形態に、4)、4等を備えていわゆふポイスコイルモータ49が形成さ れ、このモータイコにより回動ペース13が回動され る。スーユーク18とボイルコイル4.1との間には回動 ベースするの回動に伴ってこれらが干渉しないよっにす るための適当な隙間をが確保されている。

【0021】前記構成のボンデングペッド機構23にお いては、前記ボーン4万とポイルコイル44を保持した 詞動に一ス41の自重による支は4.2周りの回転モード ン下が釣り合わされているとともに、キャピラリ46の 中心線が、キャピラリ45万先署と支点42の中心とを な各種の制御機器を内破しており、上面に平ちな基台は、50、結ぶ直線と直角に交差されており、更に、前記ホール4

うの長さは使用する超音波の半波長の整数倍に設定され ている。

【0022】このような基本設計条件の遵守により、支責12の高さ位置は低く、そして、前記ペット機構23が基板ポルグー26方向に移動される場合に、このポルグー26等に平海する位置関係となっているとともに、Y方向に最大に前進した前進位置において、その位置のキャビッリ46の中心線から固定ペース41の前面とにわたる懐寸法Aが形成されるようになっている。懐寸法Aの長さは、TCFを取扱う従来のワイヤボングーと同してあり、前記ポーン45は格別長く形成されるものではないが、従来より短くすることも必要により可能である。

【0013】又、前記スワイドテーブル装置14は、[4] 1に示されるよっにXーYテーブル装置12の前側(前記ホーン45の突出側)に位置して基台21 a 上面に設置されている。このテーブル装置14は省略しても差し支えないが、第1の実施の形態では待避手段として用いたものであり、その構成は図3(A)~(C)に詳して示されている。

【0024】すなわち、テーブル装置24は、両側壁上縁にローラガイドラ:が互いに平行に取付けられた装置フレームラ2と、このフレームラ2内にシリングサポートラ3を介して支持されたエアーシリング51と、このシリング51に連結されてローラガイト51に沿って掲動するスライドテーブルラうとを備えている。このテーブルラうほX、ドテーブル装置22に対して接離する方向に、つまり、図1ではド方向に征復移動されるよっになっている。

【0025】更に、スライトテーブル装置21は、その 30 一端蟹内面に取けけられたストッパ56を有している ストッパ56には、スライドテーブル55がX=Yテー フル装置22側に移動されたときに、このテーブル55 が当接され、それによって、スライドテーブル55をボ よデング位置に位置決めずるようになっている

【10026】前記構成のスライドゲーブル装置24上に は腕回ゲーブル装置25が取付けられている。このゲー ブル装置25は、前記Yが向の最大前進位置にポンディ グペット機構23が移動された時のキャピラリ 16の駐 線を中心として旋回デーブル61を180度回動させる。40 ものできる。

【りりして】すなわち。図1(A・(B)に示されるように旋回テーブル装置25は、スライドテーブル55の上面に固定されるハウジング62を備え、このハウジング62向に、上下のボールペアリング63により支持された旋回軸64を往復回動させる空圧式ロークリアクチュエーを55を有蔵している。旋回軸64はその中間部に位置地のカム66を有している。旋回軸64のハウジング6」の上面から突出した上端部には前記旋回テーフル61が固定されている。

【0028】更に、ハウジング62内には位置決めカム66の周囲に対向して位置決めプロック67がねと止めされている。前記カム66は図4(B)に示されるよっに周方向に延びるストーハ凸部663を有している。旋回軸64の往後回動により前記凸部663の一端663には前記プロック67の一側面に接離されるとともに、前記凸部663とも前記プロック67の他側面に接離されるものであり。それによって、旋回軸64の回動が180度に規制されるよっになっている。

【0029】このようにして180度だけ旋回される旋回デーアルら1の上面には前記基板ポルダー26が固定されている。このポルター26は例えば米方向に長い長方形であり、その上面には同1に示されるようにプリント基板17が取外し可能に取付けられるようになっている。この基板27の適当個所には、前記構成のワイヤポングーを用いてCOE実装方式によりワイヤボンデンクされる複数のエアチーア18a~28dが載置されている。

【00×0】なお。ワイヤボンターはブリント基板27 を摄像する国示しないにCDカメラを有しているととも に、このカメラの損像信号を画像処理して、プリント基 板27上のペアチップ28日〜28日等の位置を検出す る信号処理装置を備えている。

【0031】前記構成のワイヤボングーでのワイヤボンデングは次のように実施される。すなわち、キャピラリュもの光端から繰り出したボンデングワイヤイアの先端に国示しないヒータによる熱を加えて高かすことにより、ボンデングワイヤイアの先端にボールを形成し、これを、キャピラリイもによって不デナップ284~28台、カビ、ボンデングワイヤイアが一定のループ形状をなすようにキャピラリイもを移動させて、プリント基板とフの所定のリード上に降率させることにより、ボンデングワイヤイアを前記リードに押付け、この後。超音波によって落着してから、ボンデングワイヤイアを明記・ボンデングワイヤイアを前記リードに押付け、この後、超音波によって落着してから、ボンデングワイヤイアを前記リードに押けけ、この後、超音波によって落着してから、ボンデングワイヤイアを明らて

【00×2】このようなボンデンで動作においては、画像処理によって、ペアチップ28a×28日が個別に有している位置決めマーク2個が検出され、それに対してキャピラリ46が常に一定の位置となるようにサーボコットロールで位置決めされるものである。 くっキャピラリ16の移動を制御する制御部は、前記のよっにして決定された位置を基準位置として記憶し、各ボンデング位置へは、前記基準位置からプログラムされている距離だけキャピラリ;6を移動させて、位置決めした後に、既述のボンデング動作を実行させる。したがって、前記のよっにロイヤボンテンクの基準位置の設定は、個マのスアチップ28a×28dで行われるため、プリント基板27上のペアチック28a×28dの取付け位置のはらっきや、次に説明する180度反転回動動作による位置

のばらつきがあっても、それが問題になることはない。

【10033】以上のボッデング動作において 【41中X ードテーブル装置 20に対して近い位置にあって ド方向のキャピラリ46の移動範囲、言い換えれば 前記懐 寸法A内にあるパアチーア28a、28bに対するボンデング動作について、図示の姿勢のままフリント基板 2 7を保持して既述のボンデング動作を実施する。

【ロロド4】しかし、このロイヤボンダーは旋回デーブル装置とうを備えているから、ボンデングしよっとする パマチップのブリント基板と7上での位置に応じて、フー10 リント基板と7の姿勢が180度反転回動される

【りり35】すなわち、図1においてキャピラり46の Y方向の移動範囲(懐寸法人)外に位置されるパアチップこので、28日にワイヤボンテングをする場合には 旋回ナーアル装置25のロータリアクチュエータ65を 動作させることにより一旋回動も4及び基板オルダー2 6を介してブリント基板27の姿勢を180度反転回動 させる。この時、180度回動りた場合の位置決めは 例えばそれ以前の状態が図4(日)の実線に示した状態 であったとすれば、同図中に直鎖線で示すようにストッ 2) パ凸部66点の他端面66点2か位置決めブロック67 に機械的に当接することにより実施される。

【1003と】このような180度反転回動により前記はアチップ28日、28日がキャビラリ46のY方向の移動範囲(懐寸法A)内に配置されるものであり、同時にベアチップ28日、28日はキャビラリ46のY方向の移動範囲外に配置される。したがって、こうした後に既述のボンデング動作によってベアチップ28日、28日は対するワイヤボンデングを実施できる。なお、前記ホーン45の矢出方向と直角に交差する方向のブリント 31基板27の長手方向については、ボンデングベット機構23のN方向の移動量を大きくすることで対応できる「1500251 並延のとこれが1008 を1

【コロコ7】前記のようにアリント基板27の姿勢を180度を変更させる旋回デーブル装置25を備えることにより、ボンデングペント機構23をペード方向に移動させるX、ドデーブル装置23が、キャピラリ46をプリント基板27の幅Wの略半分で済むもでできり。アリント基板27の半分の協領域ごとにロイヤボンデングを行っことができる。

【20038】言い換えれば、X Yデーブル装置として まるボンデングペット機構と3のでリット基板と7に対 する移動と、旋回デーブル装置と4によるプリット基板 27の180度の姿勢変更との組合わせにより。前記ペッド機構と3のキャピラリネらを取付けたトランスデュ ーサポーン45の長さを長くすることなく、実際のボン デンブエリヤを前記ポーンようの長さの略と倍に拡大で きる。そして、このようにボンデンクエリヤを拡大できるにも拘らず。それに応じてトランスデューサポーン4 5の長さをする必要がないから、その振動特性が悪化す。50 ることがない。

【0039】そのため、キャピラリ46の先端の機械的な位置決めずれを小さく抑制できるとともに、位置決め精度が低下することもないから、パアチップ28 ェー28 dのパットピッチが100μm以下のファインピッチのワイセボンデングに適合できる。ちなみに、このワイセボンデーの位置決め精度には、画像処理の誤差。ボングに、下を一づれ装置とはによる位置決め誤差。ボングーに対する作業者のチェーチング誤差が影響するが、これらを合計しても概ねエーコルの程度の誤差であるから、前記ファインピッチのワイヤボンデングを実現できる。しかも、前記ホーン15が焼いからその制振時間も短く、それに応じて位置決めに要する時間も短いがで、ボンデングの生産性が低いすることも防止できる。

【0010】要するに 前記のようにアリント基板27の姿勢を180度反転回動させて変更することにより、結果的に、この基板27の幅方向両側から前記ホーントラを進入させてワイヤボンデングを実現できるワイヤボングーであるから、ボンデンク精度及び生産性を低下させることなく、広域ボンデンクを実現できる

【10041】尺、アリント基板27を保持する基板ホルダー26の単面形地は長方形であるから、前記180尺 転回動においては、それに先立ってスライトデーブル装 置24か動作される。それにより、キャピラリ46が上 5八待避した状態で、旋回デーブル装置25がN Nデー 一ブル装置22から離れる方向に平行移動され、こっし て移動された待避位置によいて旋回デーブル装置25が 動作される。したがって、回動される基板ホルダー26 が前記テーブル装置22の前面やボンデンダイ、7ト機構 13に当たることを防止できる。

【0042】そして、この旋回動作後には、スライドテーブル装置しよが後帰動作をして、旋回デーブル装置しらがスードテーブル装置と2に近づくように移動される。その場合、スライドテーブル55がストッパラらに機械的に占接することにより、旋回デーブル装置しらを所定位置に位置決めてきる。この状態では図1に示されるようにキャピラリよらはガリント基板と7の幅方向が略1、2の所に配置される。

40 【 0 ) 4 3 】以上のような1 8 つ度反転回動に伴っ干渉 防止のための強選手段としてのスライドデーブル装置と 1を設ける場合に、この実施の形態のよっにエアーシリング 5 4 で駆動する構成を採用することは、該デーブル 装置 2 4 の構成を簡単にできる利点がある。なお、このデーブル装置 2 4 による移動方向は、前後方向に変更しても差し支えない。

【①①14】で、本発明において、スライトテーブル装置21及び旋回デーブル装置25の駆動方式を、等圧式に代えて、サーホ制御による駆動方式を採用してもよう。この場合には旋回デーブルッ1を旋回させながらえ

9

ライドテーブルララ及び旋回テーブル装置2ラを平行移動等により待避動作させることができるので、より短時間で180度反転回動動作を行うことが可能となり、したがって、より生産性を向上させることができる。

【0045】 【発明の効果】請求項1記載の発明は、以上説明したような手態で実施され、以下に記載されるような効果を奏する。X Yテーブル装置によるボンデンクペッド機構のアリット共転に対する移動と、権向デーブル装置によ

のブリント基板に対する移動と、旋回テーブル装置によるフリント基板の180度の姿勢変更との組合わせにより、前記ペッド機構のキャピラリを取付けたツールホルグーの長さを長くすることなく、ボンテンクエリヤを拡大できるので、ボンデング精度及び生産性を低下させることなく。広環ボンデングを実現できる。

# 【図面の簡単な説明】

【【41】(A) は本発明の第1の実施の形態に係るワイヤボングー全体の構成を示す平面[4](B) は第1の実施の形態に係るワイヤボンダー全体の構成を示す正面[3]。

【図2】第1の実施の形態に係るワイヤボングーが備え。20 るボンデンヴィッド機構の構成を示す断面区。

【図3】(A) は第1の実施の形態に係るワイヤボンダーが備えるスライドデーブル装置の構成を示す平面図

・B)は図3(A)中2 Z線に沿って示すスライドデーブル装置の断面図。(C)は図3(A)中Y Y線に沿って示すスライドデーブル装置の断面図。

1 ()

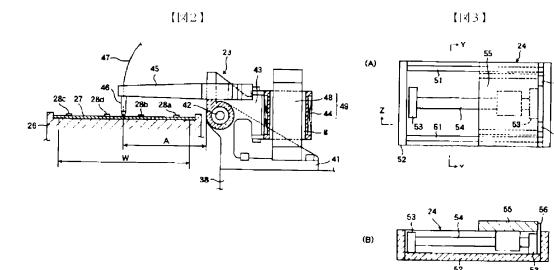
【図4】(A)は第1の実施の形態に係るワイヤボンダーが備える旋回デーブル装置の構成を示す縦断面図。

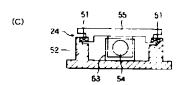
(B) は図4(A) (B) X線に沿って示す旋回テーブ ル装置の断面図

【図5】(A)は従来例に係るワイヤボンター全体の構成を示す平面図。(B)は従来例に係るワイヤボンダー10 全体の構成を示す正面図。

# 【符号の説明】

- 22…X-Yテーブル装置、
- 23…ボンデングペット機構
- こ5…旋回テーブル機構、
- 26…基板ホルダー、
- 27…プリント基板、
- 28a~28d…パアチップ
- 38…テーブル
- 45…トランスデューサー (ツールホルダー)
- 20 46…キャピラリ、
  - 47…ボンデングロイヤ、
  - 61…旋回テーブル。





# (A) 28c 27 28a 32 25 0 43 23 35 24 45 43 220 35 21 21a 49 41 37 28 27 46 43 43 48 23 (B) 49 41 48 23 61 25 42 42 38 38

